

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

PA 2
6/12/1

JC971 U.S. PTO
09/814099



In re application of: **Masanori IKARI**

Serial No.: **Not Yet Assigned**

Filed: **March 22, 2001**

For: **WORKING UNIT CONTROL APPARATUS OF EXCAVATING AND LOADING MACHINE**

CLAIM FOR PRIORITY UNDER 35 U.S.C. 119

Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231

March 22, 2001

Sir:

The benefit of the filing dates of the following prior foreign applications are hereby requested for the above-identified application, and the priority provided in 35 U.S.C. 119 is hereby claimed:

Japanese Appln. No. 2000-085427, filed March 24, 2000;

Japanese Appln. No. 2000-085446, filed March 24, 2000 and

Japanese Appln. No. 2000-085448, filed March 24, 2000

In support of these claims, the requisite certified copies of said original foreign applications are filed herewith.

It is requested that the file of these applications be marked to indicate that the applicant has complied with the requirements of 35 U.S.C. 119 and that the Patent and Trademark Office kindly acknowledge receipt of said certified copies.

In the event that any fees are due in connection with this paper, please charge our Deposit Account No. 01-2340.

Respectfully submitted,
ARMSTRONG, WESTERMAN, HATTORI
McLELAND & NAUGHTON, LLP

Mel R. Quintos
Reg. No. 31,898

Atty. Docket No.: 010270
Suite 1000, 1725 K Street, N.W.
Washington, D.C. 20006
Tel: (202) 659-2930
Fax: (202) 887-0357
MRQ/ll

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT



別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application: 2000年 3月24日

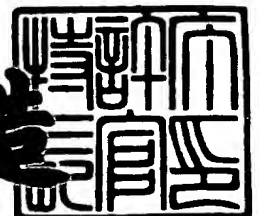
出 願 番 号
Application Number: 特願2000-085448

出 願 人
Applicant (s): 株式会社小松製作所

2001年 1月26日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3000832

【書類名】 特許願

【整理番号】 KM00004

【提出日】 平成12年 3月24日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 E02F 3/43

【発明者】

 【住所又は居所】 栃木県小山市横倉新田4 0 0 株式会社小松製作所 小
 山工場内

 【氏名】 碓 政典

【特許出願人】

 【識別番号】 000001236

 【氏名又は名称】 株式会社小松製作所

 【代表者】 安崎 暁

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 065629

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

 【物件名】 明細書 1

 【物件名】 図面 1

 【物件名】 要約書 1、

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 掘削積込機械の作業機制御装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 ブームのリフトを制御するブームシリンダと、
ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、
ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、
ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、
バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、
バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、
バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、
バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、
ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム
制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力され
るバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力す
るコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、
エンジン回転速度を検出するエンジン回転速度検出器を付設し、
コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負
荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動
掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、ブームレバー操作時にはエンジ
ン回転速度が大きくなるに従って小さくなるブーム制御指令値をブーム制御弁に
出力する
ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 2】 ブームのリフトを制御するブームシリンダと、
ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、
ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、
ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、
バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、
バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、
バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、

バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、
 ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム
 制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力され
 るバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力す
 るコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、
 エンジン回転速度を検出するエンジン回転速度検出器を付設し、
 コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負
 荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動
 掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、エンジン回転速度又はブームレ
 バー操作量に基づく制御指令値をバケット制御弁に出力する
 ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 3】 請求項 2 記載の掘削積込機械の作業機制御装置において、
 自動掘削制御手段は、ブームレバー操作時には、ブームレバー操作量に応じた
 バケット制御指令値をバケット制御弁に出力する
 ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 4】 請求項 2 記載の掘削積込機械の作業機制御装置において、
 自動掘削制御手段は、エンジン回転速度が大きくなるに従って小さくなるバケ
 ット制御指令値をバケット制御弁に出力する
 ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 5】 ブームのリフトを制御するブームシリンダと、
 ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、
 ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、
 ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、
 バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、
 バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、
 バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、
 バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、
 ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム
 制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力され

るバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、

コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、ブームシリンダの作動・停止に拘らずバケット制御指令値をバケット制御弁に出力することを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 6】 ブームのリフトを制御するブームシリンダと、
ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、
ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、
ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、
バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、
バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、
バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、
バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、
ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力されるバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、

バケット制御指令値を連続的又はパルスの出力させるモードを設定するモード選択釦を付設して、モード選択釦から出力されるモード選択信号をコントローラに入力し、

コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、モード選択信号に基づいて出力モードを切り換える

ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【請求項 7】 請求項 1， 2， 5 又は 6 記載の掘削積込機械の作業機制御装置において、

バケットシリンダがストロークエンドのときにオンのストロークエンド信号を出力するストロークエンド検出器を付設してストロークエンド信号をコントローラに入力し、

自動掘削制御手段は、ストロークエンド信号がオンのときに自動掘削制御を完了する

ことを特徴とする掘削積込機械の作業機制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、車両前部に作業機を有する掘削積込機械の作業機制御装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

掘削積込を行う建設機械として、車体の前部にバケットを有して、主として破碎された岩石や土砂等の積載物をバケットにより掘削してダンプトラック等に積み込む作業を行なうホイールローダがある。図9にホイールローダの側面図を示す。

図9において、ホイールローダ1は、走行自在な車体2の前部に昇降自在に取着したブーム3と、ブーム3の先端部に上下方向に回動自在に枢着されたバケット4とを有する作業機5を備えている。ブーム3及びバケット4の操作は、車体2上に搭載された運転室7内に設けられた、それぞれの操作レバー（図示せず）によって行なわれる。積載物6を掘削してバケット4に積み込む際には、積載物6の山に車両を前進させながら、ブーム操作とバケット操作とを交互に行なっている。なお、バケット操作において、バケット4をピン8を中心にして図9において時計回り方向に回転させることをチルトさせるという。

【0003】

このような掘削作業の際に、ブーム3のブーム角度の変化に応じてバケット4のバケット角度を半自動的に制御し、作業能率を向上させる技術があり、この技術は、本願の出願人と同一出願人が出願した特願平10-288859号に示さ

れている。

同号によれば、掘削時のブーム角度に対するバケット角度の関係を予め記憶しておき、オペレータから制御開始信号が入力されたときから、オペレータの操作するブーム角度に対してバケット角度を記憶した関係になるように制御している。即ち、バケット角度検出器の検出量が記憶した目標とするバケット角度になるようにバケット角度を制御している。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、前記従来技術には、次のような問題がある。

従来技術では、ブーム角度が所定角度になったときにバケット角度を制御するバケットシリンダを所定時間だけ伸張させてバケットをチルトする制御方法が提案されている。この制御方法では、バケットシリンダの油圧回路のリリーフ等によりブーム角度に対応したバケット角度にならない場合があり、この場合には、ブーム角度が所定の角度に達して掘削制御が終了したときに、バケットシリンダがストロークエンドまで伸張しきっていないことがある。この場合には、バケットのチルトが不十分で荷こぼれが起きるという問題がある。また、掘削制御が終了する前にバケットシリンダがストロークエンドまで伸張していて、バケットシリンダの油圧回路が無駄にリリーフするという問題がある。これにより、オペレータの意志に合わず、作業効率も向上しないという問題がある。

【0005】

本発明は、上記の問題に着目してなされたものであり、制御中は、オペレータの意志に沿った制御が可能な掘削積込機械の作業機制御装置を提供することを目的としている。

【0006】

【課題を解決するための手段、作用及び効果】

上記の目的を達成するために、第1発明はブームのリフトを制御するブームシリンダと、ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、バケッ

トシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力されるバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、エンジン回転速度を検出するエンジン回転速度検出器を付設し、コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定し、出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、ブームレバー操作時にはエンジン回転速度が大きくなるに従って小さくなるブーム制御指令値をブーム制御弁に出力する構成としている。

【 0 0 0 7 】

第 1 発明によれば、ブームレバーが操作されているときには、ブームレバー操作量をそのままブーム制御弁に出力しないでエンジン回転速度に基づくブーム制御指令値を出力する。エンジン回転速度が小さくなったときには、車両への負荷が大きくなっていると判断し、バケットを早くリフトさせて軽減させ、エンジン回転速度が大きくなったときには、負荷が小さいと判断し、バケットのリフト速度を抑えて負荷を逃さないようにする。これにより、常に負荷が適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【 0 0 0 8 】

第 2 発明は、ブームのリフトを制御するブームシリンダと、ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力されるバケットレ

バー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、エンジン回転速度を検出するエンジン回転速度検出器を付設し、コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定し出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、エンジン回転速度又はブームレバー操作量に基づく制御指令値をバケット制御弁に出力する構成としている。

【 0 0 0 9 】

第 2 発明によれば、掘削制御時において、エンジン回転速度又はブームレバー操作量に基づいてバケット制御弁への指令値を設定し出力する。車体にかかる負荷の大きさ及びオペレータのブームレバー操作状況を常にバケットの操作に反映している。これにより、常に負荷が適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【 0 0 1 0 】

第 3 発明は、第 2 発明の掘削積込機械の作業機制御装置に基づいて、自動掘削制御手段は、ブームレバー操作時には、ブームレバー操作量に応じたバケット制御指令値をバケット制御弁に出力する構成としている。

【 0 0 1 1 】

第 3 発明によれば、オペレータがブームレバーを大きく操作しているときには、バケットを早くリフトして負荷を軽減しようとしているので、これに伴ってブームレバー操作量に応じてバケット制御指令値も大きく設定する。これにより、オペレータの意志に沿ったバランスのよいリフト及びチルト速度が得られ掘削能率が向上する。

【 0 0 1 2 】

第 4 発明は、第 2 発明の掘削積込機械の作業機制御装置に基づいて、自動掘削制御手段は、エンジン回転速度が大きくなるに従って小さくなるバケット制御指令値をバケット制御弁に出力する構成としている。

【 0 0 1 3 】

第 4 発明によれば、エンジン回転速度が小さくなったときには、車両への負荷

が大きくなっていると判断し、バケットを早くチルトさせて負荷を軽減させ、エンジン回転速度が大きくなったときには、負荷が小さいと判断し、バケットのチルト速度を抑えて負荷を逃さないようにする。これにより、常に負荷が適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【 0 0 1 4 】

第5発明は、ブームのリフトを制御するブームシリンダと、ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力されるバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、ブームシリンダの作動・停止に拘らずバケット制御指令値をバケット制御弁に出力する構成としている。

【 0 0 1 5 】

第5発明によれば、ブーム制御弁の回路がリリーフしてブームシリンダが伸縮していないときにでも、バケット制御指令値を出力してバケットをチルトさせて車両への負荷を適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【 0 0 1 6 】

第6発明は、ブームのリフトを制御するブームシリンダと、ブームシリンダの伸縮を制御するブーム制御弁と、ブームシリンダの伸縮速度を指令するブームレバーと、ブームレバーの操作量を検出するブームレバー操作量検出器と、バケットのチルトを制御するバケットシリンダと、バケットシリンダの伸縮を制御するバケット制御弁と、バケットシリンダの伸縮速度を指令するバケットレバーと、

バケットレバーの操作量を検出するバケットレバー操作量検出器と、ブームレバー操作量検出器から入力されるブームレバー操作量に基づきブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、バケットレバー操作量検出器から入力されるバケットレバー操作量に基づきバケット制御指令値をバケット制御弁に出力するコントローラとを備えた掘削積込機械の作業機制御装置において、バケット制御指令値を連続的又はパルスの出力させるモードを設定するモード選択釦を付設して、モード選択釦から出力されるモード選択信号をコントローラに入力し、コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定して出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、モード選択信号に基づいて出力モードを切り換える構成としている。

【 0 0 1 7 】

第 6 発明によれば、掘削する積載物が硬くて掘削抵抗力が大きいときには、バケット制御指令値をパルスの出力してバケットを振動的にチルトさせバケットへの積載物の大きな積込み速度を得る。また、積載物が柔らかくて掘削抵抗力が小さいときにバケット制御指令値を連続的に出力して早くチルトさせる。これにより、オペレータの意志に沿った自動掘削制御ができ、また車両への負荷を常に適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【 0 0 1 8 】

第 7 発明は、第 1， 2， 5 又は 6 発明の掘削積込機械の作業機制御装置に基づいて、バケットシリンダがストロークエンドのときにオンのストロークエンド信号を出力するストロークエンド検出器を付設してストロークエンド信号をコントローラに入力し、自動掘削制御手段は、ストロークエンド信号がオンのときに自動掘削制御を完了する構成としている。

【 0 0 1 9 】

第 7 発明によれば、バケットシリンダのストロークエンドをストロークエンド検出器が検出したときに自動掘削制御を完了させるようにしている。これにより、バケットシリンダのストロークを十分使い切ることができ、オペレータの意志に沿った自動掘削制御ができ、作業能率を向上できる。

【 0 0 2 0 】

【発明の実施の形態】

以下、図を参照しながら、本発明に係る実施形態を詳細に説明する。

まず、図 1， 2， 3 により第 1 実施形態を説明する。

図 1 にホイールローダ 1 の作業機 5 の側面図を示す。

ブーム 3 の基端部は車体 2 にピン 7 により回動自在に取着され、車体 2 とブーム 3 はブームシリンダ 1 0 により連結されている。ブームシリンダ 1 0 を伸長するとブーム 3 はピン 7 を中心として回動して上昇し、縮小すると下降する。また、ブーム 3 の先端部にはバケット 4 がピン 8 により回動自在に取着され、バケット 4 とブーム 3 はリンク 9 を介してバケットシリンダ 1 1 により連結されている。バケットシリンダ 1 1 を伸長するとバケット 4 はチルトし、縮小するとダンプする。

【 0 0 2 1 】

上記のような作業機 5 において、ブーム角度 θ_m は、ピン 7 とピン 8 とを結ぶ線 A-A と、ピン 7 を通る鉛直線 B-B との成す角度 θ_m で表される。ブーム 3 の基端部のピン 7 部にブーム角度 θ_m を検出するブーム角度検出器 4 0 が取着されている。ブーム角度 θ_m は、鉛直線 B-B をゼロ度としてピン 7 を中心にして図 1 の時計回り方向を正の角度として検出する。また、バケットシリンダ 1 1 には、バケットシリンダ 1 1 のストロークエンドを検出するストロークエンド検出器 4 6 が取着されている。

図 2 に、本実施形態の自動掘削制御装置の制御系統図を示す。

作業機油圧ポンプ 1 2 の吐出回路 1 6 上に介装された油圧パイロット式のブーム制御弁 1 3 とバケット制御弁 1 4 とは、それぞれブームシリンダ 1 0 とバケットシリンダ 1 1 とに接続され、タンデム回路を構成している。

ブーム制御弁 1 3 は A (ブーム上昇) 位置、B (中立) 位置、C (ブーム下降) 位置、D (浮き) 位置を有する 4 位置切換弁であり、バケット制御弁 1 4 は E (チルト) 位置、F (中立) 位置、G (ダンプ) 位置を有する 3 位置切換弁である。

【 0 0 2 2 】

ブーム制御弁 1 3 及びバケット制御弁 1 4 のパイロット受圧部は、それぞれ電磁比例指令弁 2 0 を介してパイロットポンプ 1 5 と接続されている。電磁比例指令弁 2 0 は、ブーム下げ指令弁 2 1、ブーム上げ指令弁 2 2、バケットダンプ指令弁 2 3 及びバケットチルト指令弁 2 4 により構成されている。

ブーム下げ指令弁 2 1 及びブーム上げ指令弁 2 2 は、ブーム制御弁 1 3 の各パイロット受圧部に接続され、バケットダンプ指令弁 2 3 及びバケットチルト指令弁 2 4 は、バケット制御弁 1 4 の各パイロット受圧部に接続されている。また、各指令弁 2 1、2 2、2 3、2 4 のソレノイド指令部には、コントローラ 2 5 からそれぞれの指令信号が入力されている。

【 0 0 2 3 】

ブームレバー 3 0 には、ブームレバー操作量 E_m を検出するブームレバー操作量検出器 3 1 が取着され、またバケットレバー 3 2 には、バケットレバー操作量 E_t を検出するバケットレバー操作量検出器 3 3 が取着されており、それぞれの検出信号はコントローラ 2 5 に入力されている。

また、コントローラ 2 5 には、ブーム角度検出器 4 0 からのブーム角度 θ_m 、エンジン回転速度検出器 4 3 からエンジン回転速度 N_e 及び車速検出器 4 4 からの車速 V がそれぞれ入力されている。なお、エンジン回転速度検出器 4 3 及び車速検出器 4 4 は、車両の掘削状態を検出する手段である。

【 0 0 2 4 】

運転室側部の図示しない操作パネルには、オペレータが操作する自動掘削制御を行なうか否かを設定するオートチルト設定スイッチ 3 6 が設けられており、オートチルト設定スイッチ 3 6 から出力されるオートチルト信号 C_a は、コントローラ 2 5 に入力されている。なお、オートチルト信号 C_a は、オペレータがオン操作したときにオン信号「1」を出力する。なお、オン操作しないときには、オフ信号「0」を出力する。

バケットレバー 3 2 には、変速レバー（図示せず）を操作することなく前進 2 速から前進 1 速に変速可能なキックダウンスイッチ 3 5 が設けられている。オペレータがオン操作したときにキックダウン信号 C_k はオン信号「1」をコントローラ 2 5 に出力すると共に、図示しない変速制御装置に指令して前進 1 速に変速

する。なお、オン操作しないときには、キックダウン信号C kはオフ信号「0」を出力する。

ストロークエンド検出器4 6から、ストロークエンド信号C eがコントローラ2 5に入力されていて、バケットシリンダ1 1のストロークがストロークエンドまでの所定距離（例えば5 mm）に達したときに、ストロークエンド信号C eはオン信号の「1」を出力する。所定距離に達しないときにはオフ信号「0」を出力する。

【0 0 2 5】

また、オペレータが前後進を指令する前後進レバー（図示せず）の近傍に前後進検出器4 7が取着され、前後進検出器4 7から前進信号C fが、コントローラ2 5に入力されている。前進信号C fは、前進時にオン信号「1」を出力する。なお、ニュートラル時及び後進時には、オフ信号「0」を出力する。

さらに、オペレータが操作し、土質、作業条件等から最適の掘削モードを選択するモード選択釦4 2が、運転室側部の図示しない操作パネルに配設されている。オペレータは、積載物6が柔らかくて掘削抵抗が小さいときにオフ信号「0」、硬くて掘削抵抗が大きいときにオン信号「1」の選択信号C cをモード選択釦4 2から入力し、選択信号C cは、コントローラ2 5に入力されている。

【0 0 2 6】

次に、図2に基づいてオートチルト設定スイッチ3 6をオン操作しないで通常運転する場合の作動を説明する。

オペレータがブームレバー3 0又はバケットレバー3 2を操作すると、コントローラ2 5には、ブームレバー操作量検出器3 1及びバケットレバー操作量検出器3 3からブームレバー操作量E m及びバケットレバー操作量E tが入力され、コントローラ2 5は、この操作量信号に応じた作業機速度制御指令を各指令弁2 1, 2 2, 2 3, 2 4に出力する。

各指令弁2 1, 2 2, 2 3, 2 4は、この作業機速度制御指令の大きさに応じた圧力の各パイロット油圧を、対応するブーム制御弁1 3又はバケット制御弁1 4のパイロット受圧部に出力する。これによって、ブームシリンダ1 0又はバケットシリンダ1 1は、それぞれのパイロット油圧に応じた速度で対応する方向に

作動する。

【 0 0 2 7 】

次に、コントローラ 2 5 の図 3， 5 に示す制御フローチャート及び図 4 に示す掘削領域説明図により、本実施形態に係る自動掘削制御装置の作動を説明する。なお、制御フローチャートの各処理のステップ番号を S を付して表わし、S 1 ～ S 6 を図 3 に、S 7 ～ S 1 5 を図 5 にそれぞれ示す。

S 1 にて、

- (1) オートチルト信号 C a がオン信号「1」、
- (2) 前進信号 C f がオン信号「1」、
- (3) ブーム角度 θ_m が所定のブーム角度下限値 θ_{m1} よりも小さい、
- (4) キックダウン信号 C k がオン信号「1」、
- (5) ブームレバー操作量 E m が所定のブームレバー操作量下限値 E m 1 よりも大きい、

の 5 項目を全て満足するときは S 2 の処理に移る。5 項目の内 1 項目でも満足しないときには、S 1 の処理を繰り返す。

なお、ブームレバー操作量 E m がブームレバー操作量下限値 E m 1 以下のときには制御弁への指令値はゼロ値であり、ブームレバー操作量下限値 E m 1 より大きく所定のブームレバー操作量上限値 E m 2 よりも小さいときには、操作量に応じてブーム指令弁 2 1， 2 2 への制御指令値は大きくなり、ブームレバー操作量上限値 E m 2 以上のときには、ブーム指令弁 2 1， 2 2 への制御指令値はブームレバー操作量上限値 E m 2 のときの制御指令値を保持する。

【 0 0 2 8 】

S 2 にて、車速 V が所定のエンジン係数 k にエンジン回転速度 N e との積よりも小さいか否かを判断する。エンジン係数 k は、図 4 に示すように、車速 V が前記積よりも小さいときには掘削中であり、車速 V が前記積以上のときには掘削中ではないことを区別する直線の勾配である。なお、エンジン係数 k は、熟練オペレータによる掘削時に掘削中の車速データを収集して設定した値である。

車速 V が前記積よりも小さいときには S 3 の処理に移り、前記積以上のときには S 2 の繰り返す。なお、S 2 を負荷第 1 判断部 4 8 と呼ぶ。

S 3 にて、ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量上限値 E_{m2} よりも大きいかな否かを判断する。大きいときには S 4 の処理に移り、ブームレバー操作量上限値 E_{m2} 以下のときには S 7 の処理に移る。

S 4 にて、ブーム角速度 θ_{md} がゼロ値かな否かを判断し、ゼロ値のときには S 7 の処理に移り、ゼロ値でないならば S 6 の処理に移る。

【 0 0 2 9 】

S 6 にて、ブームレバー操作量 E_m の値をもつブーム制御指令値 V_m と、バケットレバー操作量 E_t の値をもつバケット制御指令値 V_t とを電磁比例指令弁 2 0 にそれぞれ出力し、S 2 の処理に戻る。

S 7 にて、ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量下限値 E_{m1} よりも小さいかな否かを判断する。小さいときには S 8 の処理に移り、ブームレバー操作量下限値 E_{m1} 以上のときには、S 1 1 の処理に移る。なお、S 7 以降 S 1 5 までは自動掘削制御手段 5 1 と呼ぶ。

S 8 にて、ゼロ値のブーム制御指令値 V_m を電磁比例指令弁 2 0 に出力し、S 9 の処理に移る。

S 9 にて、エンジンのハイアイドル回転速度 N_{em} をエンジン回転速度 N_e で除した値と所定のバケット流量係数 α_t との積をバケット流量加算値 Q_t とする。バケット流量係数 α_t は、% で示す値とするので、バケット流量加算値 Q_t も % で示す値となる。そして、バケットレバー操作量 E_t にバケット流量加算値 Q_t を加算した値をバケット制御指令値 V_t と設定し、S 1 0 の処理に移る。

【 0 0 3 0 】

S 1 0 にて、エンジンのハイアイドル回転速度 N_{em} をエンジン回転速度 N_e で除した値と所定のブーム流量係数 α_m との積をブーム流量変更値 Q_m とする。ブーム流量係数 α_m は、% で示す値とするので、ブーム流量変更値 Q_m も % で示す値となる。そして、ブーム流量変更値 Q_m の値をもつバケット制御指令値 V_t を電磁比例指令弁 2 0 に出力して S 1 1 の処理に移る。

S 1 1 にて、ブームレバー操作量 E_m に応じて変化するバケット流量変数 α_{tv} を演算する。次に、エンジンのハイアイドル回転速度 N_{em} をエンジン回転速度 N_e で除した値と演算したバケット流量変数 α_{tv} との積をバケット流量加算

値 Q_t とする。そして、バケットレバー操作量 E_t にバケット流量加算値 Q_t を加算した値をバケット制御指令値 V_t に設定し、S 1 2 の処理に移る。

【 0 0 3 1 】

S 1 2 にて、モード選択信号 C_c がオフ信号「0」か否かを判断する。オフ信号「0」であればS 1 3 の処理に移る。オフ信号「0」でなければ、S 1 4 の処理に移る。

S 1 3 にて、S 9 又はS 1 1 で設定したバケット制御指令値 V_t を、所定の時間 T_1 （例えば5秒）だけ電磁比例指令弁20に出力し、S 1 5 の処理に移る。

S 1 4 にて、S 9 又はS 1 1 で設定したバケット制御指令値 V_t と、所定のチルトオン時間 ΔT とを有するパルスをチルト周期 T_2 で2回だけ電磁比例指令弁20に出力してS 1 5 の処理に移る。

S 1 5 にて、

- (1) 前進信号 C_f がオフ信号「0」、
- (2) ストロークエンド信号 C_e がオン信号「1」、
- (3) ブーム角度 θ_m が所定のブーム角度上限値 θ_{m2} よりも大きい、
- (4) チルト回数 N_t が所定のチルト回数閾値 N_{tm} 以上、

の4項目の内、1項目でも満足した場合に自動掘削制御の完了となる。4項目共に満足しないときには、S 7 の処理に戻る。なお、チルト回数 N_t は、S 7 の処理を実行した回数とする。

【 0 0 3 2 】

ここで、熟練オペレータによる掘削開始時の操作パターンを説明する。

オペレータが、車両1のバケット4の刃先を積載物6に食い込ませると、刃先から車体にかかる水平抵抗力が大きくなって車速 V が低下してくる。車速 V が、図4の斜線部に示す掘削領域になると、熟練したオペレータは、まず最初にブームレバー30を操作してブーム3を上昇させて水平抵抗力を小さくしようとする。

【 0 0 3 3 】

次に、本実施形態の作用及び効果を説明する。

制御フローチャートにおいて、オートチルト設定スイッチ36がオン操作され

ていて、前後進レバーが前進位置にあり、ブーム角度 θ_m がブーム角度下限値 θ_{m1} 以下であり、キックダウンスイッチ 35 がオン操作されていて、かつブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量下限値 E_{m1} よりも大きいときに車速 V が図 4 の斜線部に示す掘削領域に入ったか否かを判断する (S1, S2)

コントローラ 25 は、車速 V が掘削領域に入ったときに、オペレータがブームレバー 30 をブームレバー操作量上限値 E_{m2} よりも大きく操作して、ブーム 3 を早く上昇させようとしているか否かを判断する (S3)。掘削領域は、熟練オペレータによる掘削時に得られた実車データに基づいて設定されている。ブームレバー 30 がブームレバー操作量上限値 E_{m2} よりも大きく操作している場合に、コントローラ 25 は、ブーム角速度 θ_{md} がゼロ値か否かによってブーム 3 の油圧回路がリリーフしているか否かを判断する (S4)。ブームレバー 30 を大きく操作してブーム 3 を上昇させようとしたにも拘らず油圧回路がリリーフしていると、もはやブーム 3 が上昇していないので水平抵抗力を低減できない。そして、バケット 4 のチルトによって水平抵抗力を低減するために自動掘削制御の開始のステップに移る。

【0034】

ブーム 3 の油圧回路がリリーフしていないときには、ブームレバー操作量 E_m の値をもつブーム制御指令値 V_m 及びバケットレバー操作量 E_t の値をもつバケット制御指令値 V_t を電磁比例指令弁 20 に出力し、オペレータのレバー操作量通りにブーム及びバケットを操作する。そして、車速 V がまだ掘削領域にあるか否かを判断する。

【0035】

水平抵抗力が大きくなって、車速 V が掘削領域に入ったときに、ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量上限値 E_{m2} 以上も操作されているのにバケット 4 が上昇しないときには、バケット 4 の刃先が硬い地面に食い込んだような状態であると判断し、自動掘削制御を開始させる。また、車速 V が掘削領域に入っていてオペレータが大きくブーム 3 を上昇させようとする意志のない、ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量上限値 E_{m2} 以下の場合に、自動掘削制御を開始させる。

【0036】

自動掘削制御の開始が決定されると、ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量下限値 E_{m1} 以下のとき (S7) には、オペレータはブーム3を上昇させる意志はないと判断し、ゼロ値のブーム制御指令値 V_m を指令弁21, 22に出力してブーム3を上昇させない (S8)。

バケット制御指令値 V_t については、バケットレバー操作量 E_t にバケット流量加算値 Q_t を加算した値とし、エンジン回転速度 N_e が小さくなるに従って大きな%になるようなバケット流量加算値 Q_t を演算する。そして、演算したバケット流量加算値 Q_t をバケットレバー操作量 E_t に加算したバケット制御指令値 V_t をバケット4を作動させる指令弁23, 24への指令値と設定する。なお、演算されたバケット制御指令値 V_t が100%以上の値になるときは100%に設定する (S9)。

【0037】

このように、水平抵抗及び垂直抵抗が大きくなるに従ってエンジン回転速度 N_e が小さくなるが、エンジン回転速度 N_e が小さくなるに従って指令弁23, 24に出力する大きな指令値を設定できるので、バケット4のチルト速度を大きくして掘削速度を向上できる。

【0038】

ブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量下限値 E_{m1} よりも大きいときは、ブームレバー操作量 E_m の代わりに、ブーム流量変更値 Q_m をブーム制御指令値 V_m として指令弁21, 22に出力してブーム3を上昇させる。ブーム流量変更値 Q_m は、エンジン回転速度 N_e が小さくなるに従って大きな%になるように演算される。なお、演算されたブーム流量変更値 Q_m が100%以上の値になるときは100%とする。そして、演算したブーム流量変更値 Q_m をブーム制御指令値 V_m に設定する (S10)。

一方、ブームレバー操作量 E_m に応じて変化するバケット流量変数 α_{tv} を求め、エンジンのハイアイドル回転速度 N_{em} を現在のエンジン回転速度 N_e で除した値とバケット流量変数 α_{tv} との積をバケット流量加算値 Q_t とする。そして、バケットレバー操作量 E_t にバケット流量加算値 Q_t を加算した値をバケッ

ト制御指令値 V_t に設定する(S11)。

【0039】

これにより、オペレータが入力したブームレバー操作量 E_m が大きくて、早くブーム3を上昇させたいという意志のときには、付随してバケット4も早くチルトできるバケット制御指令値 V_t を予め設定できる。

また、ブーム制御指令値 V_m 及びバケット制御指令値 V_t 共に、エンジン回転速度 N_e が小さくなるに従って大きな値にして、ブーム3及びバケット4の作動速度を早くして掘削能率が向上できる。

さらに、ブーム制御弁の回路がリリーフしてブームシリンダが伸縮していないときにでも、バケット制御指令値を出力してバケットをチルトさせて車両への負荷を適切に保持できるので掘削能率を向上できる。

【0040】

次に、オペレータの操作するモード選択釦42から入力されるモード選択信号 C_c を判断する(S12)。積載物6の掘削抵抗力が小さいときにはオフ信号「0」、硬くて掘削抵抗の大きいときにはオン信号「1」がコントローラ25に入力されている。モード選択信号 C_c がオフ信号「0」のとき、予め設定されたバケット制御指令値 V_t を所定の時間 T_1 (例えば5秒)だけ指令弁23, 24に出力して、バケット4をバケット制御指令値 V_t に対応した速度及び時間 T_1 に応じた角度チルトさせる(S13)。また、オン信号「1」のときには、予め設定されたバケット制御指令値 V_t を所定の ΔT だけ2回、パルス的に指令弁23, 24に出力して、バケット4を振動させながらチルトさせる(S14)。なお、ブーム制御指令値 V_m 及びバケット制御指令値 V_t を自動掘削指令値と呼ぶ。ストロークエンド信号 C_e がオン信号「1」のときに自動掘削制御は完了する(S15)。

【0041】

これにより、積載物6の掘削抵抗の大きさに応じたバケット4のチルト方法を選択できるので、掘削速度が向上でき、かつオペレータの意志に沿った制御が可能となる。そして、バケットシリンダがストロークエンドまで達したときにストロークエンドを検出し自動的に自動掘削が完了するので、オペレータの意志に沿

った自動掘削制御ができ、またバケットシリンダのストロークを余すことなく利用できるので、作業能率を向上できる。

【 0 0 4 2 】

なお、本実施形態では、掘削制御の開始時期を制御フローの S 1 , S 2 , S 3 , S 4 , S 6 により判断しているが、オペレータが操作する鉋等から手動の指令により開始するようにしてもよい。

また、本実施形態では、掘削中か否かを図 4 に示すようなエンジン回転速度に関する直線により判断しているが、直線ではなく曲線であっても何ら差し支えない。

【 0 0 4 3 】

次に、図 6 , 7 , 8 により第 2 実施形態を説明する。

図 6 に示す制御系統図において、第 1 実施形態で説明した図 2 の制御系統図の車速検出器 4 4 の代わりにアクセルペダル操作量 A を検出するアクセルペダル操作量検出器 4 5 が設けてあり、検出されたアクセルペダル操作量 A はコントローラ 2 5 に入力されている。アクセルペダル操作量検出器 4 5 の他は図 2 と同一の構成要素であるので、ここでは説明を省略する。なお、アクセルペダル操作量検出器 4 5 は、車両の掘削状態を検出する掘削状態検出手段である。

本実施形態の制御フローチャートは、第 1 実施形態で説明した図 3 の負荷第 1 判断部 4 8 を図 7 に示す負荷第 2 判断部 4 9 に変更したのみで、残りのフローは図 3 と同一である。負荷第 2 判断部 4 9 は、処理ステップ S 1 6 を有していて、
 (1) アクセルペダル操作量 A がアクセルペダル操作量閾値 A_j よりも大きく、
 (2) エンジン回転速度 N_e がエンジン回転速度閾値 N_{ej} よりも小さい、
 の 2 項目を共に満足すれば図 3 の S 3 の処理に移る。1 項目でも満足しないときには S 1 6 の処理を繰り返す。

アクセルペダル操作量閾値 A_j 、エンジン回転速度閾値 N_{ej} は、熟練オペレータによる掘削中のアクセルペダル操作量データ及びエンジン回転速度データを収集して設定した値であり、予めコントローラ 2 5 に記憶されている。また、各値の関係を図 8 に示す。アクセルペダルをアクセルペダル操作量閾値 A_j まで踏み込んでいるにも拘らず、エンジン回転速度 N_e が大きくなならないときに掘削中

であると判断している。

【0044】

本実施形態の作用及び効果を説明する。

アクセルペダル操作量 A 及びエンジン回転速度 N_e が掘削領域に入ったとき、かつブームレバー操作量 E_m がブームレバー操作量下限値 E_{m1} 以上にあるときに掘削開始の意思表示であるとする熟練オペレータの操作手順を取り込んでいるので常に適切なタイミングで掘削の制御を開始できる。

なお、自動掘削制御に入った後の処理方法における作用及び効果は、第1実施形態と同一であるので説明を省略する。

【0045】

以上、本発明によれば、自動掘削制御中にエンジン回転速度が小さくなったときには、車両への負荷が大きくなっていると判断し、バケットを早く上昇させて車両への負荷を軽減させ、エンジン回転速度が大きくなったときには、負荷が小さいと判断し、バケットの上昇速度を抑えて負荷を逃さないようにする。さらに、オペレータがブームレバーを大きく操作しているときには、バケットを早く上昇して負荷を軽減しようとしているので、これに伴ってブームレバー操作量に応じてバケット制御指令値も大きく設定しチルト速度を大きくする。これらにより、常に負荷が適切に保持できるので掘削能率を向上でき、またオペレータの意志に沿った制御が可能となる。

また、ストロークエンド検出器によりバケットシリンダがストロークエンドに達したときに自動掘削制御を完了させるようにしているので、ストロークエンドまで十分にストロークを使い切ることができ、オペレータの意志に沿い、かつ優れた掘削効率を有する掘削積込機械の作業機制御装置が得られる。

さらに、従来技術で必要としたバケット角度検出器が不要となるので、故障頻度が減少し、かつ安価な掘削積込機械の作業機制御装置が得られる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

第1実施形態に係る作業機の構成図である。

【図2】

第 1 実施形態に係る制御系統図である。

【図 3】

第 1 実施形態に係る制御フローチャートの掘削開始判断部である。

【図 4】

車速及びエンジン回転速度で示す掘削領域の説明図である。

【図 5】

第 1 実施形態に係る制御フローチャートの自動掘削制御部である。

【図 6】

第 2 実施形態に係る制御系統図である。

【図 7】

第 2 実施形態に係る掘削中の判断回路である。

【図 8】

アクセルペダル操作量及びエンジン回転速度で示す掘削領域の説明図である。

【図 9】

ホイールローダの側面図である。

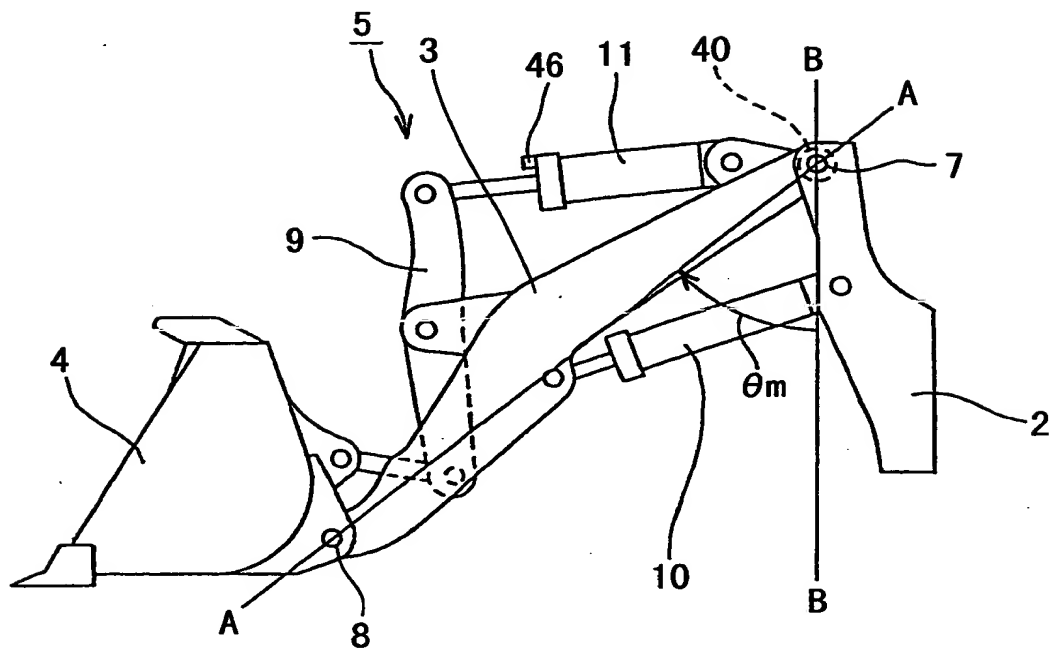
【符号の説明】

1…ホイールローダ、3…ブーム、4…バケット、5…作業機、6…積載物、
10…ブームシリンダ、11…バケットシリンダ、12…作業機油圧ポンプ、1
3…ブーム制御弁、14…バケット制御弁、20…電磁比例指令弁、21…ブー
ムリフト指令弁、22…ブームダウン指令弁、23…バケットダンプ指令弁、2
4…バケットチルト指令弁、25…コントローラ、30…ブームレバー、31…
ブームレバー操作量検出器、32…バケットレバー、33…バケットレバー操作
量検出器、35…キックダウンスイッチ、36…オートチルト設定スイッチ、4
0…ブーム角度検出器、41…バケット角度検出器、42…モード選択釦、43
…エンジン回転速度検出器、44…車速検出器、45…アクセルペダル操作量検
出器、46…ストロークエンド検出器、47…前後進検出器、48…負荷第 1 判
断部、49…負荷第 2 判断部、51…自動掘削制御手段、V…車速、Ne…エン
ジン回転速度、 θ_m …ブーム角度、 θ_t …バケット角度、 θ_{md} …ブーム角速度
、Em…ブームレバー操作量、Et…バケットレバー操作量、Qm…ブーム流量

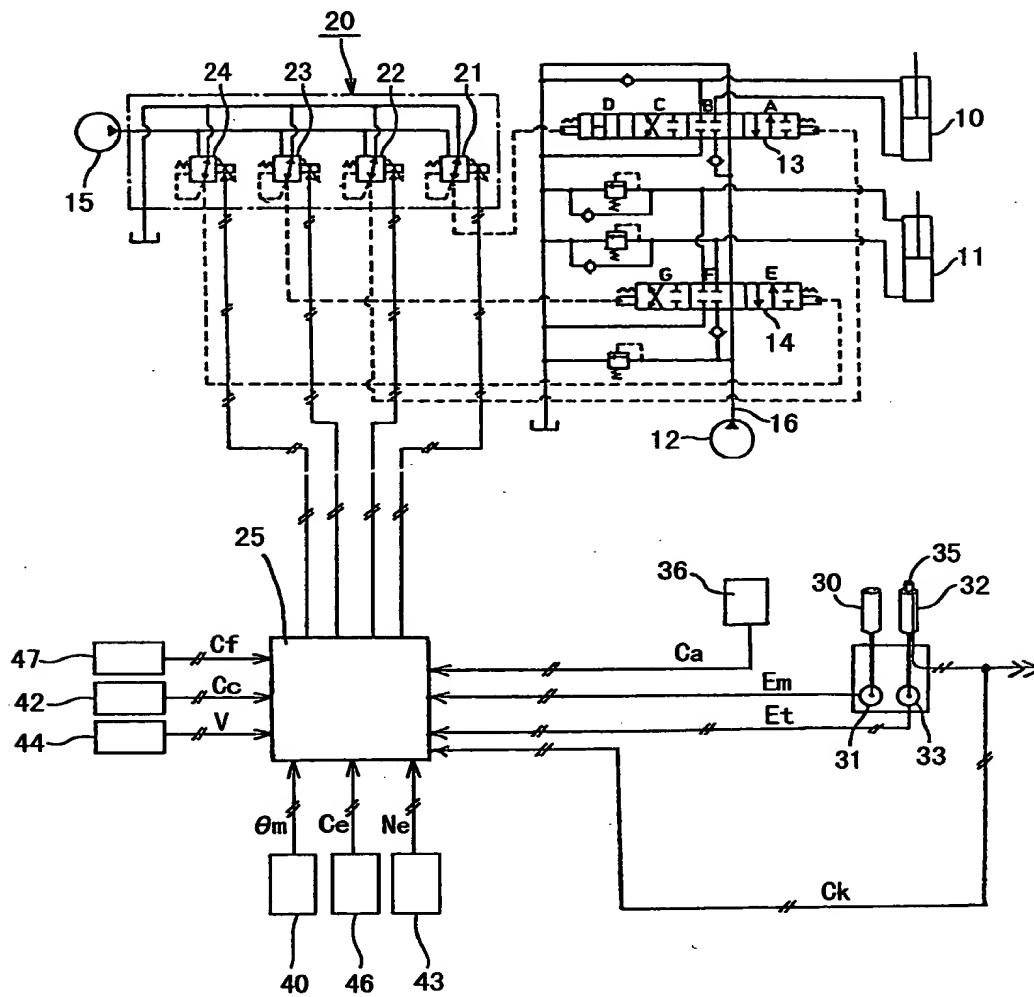
変更値、 Q_t …バケット流量加算値、 V_m …ブーム制御指令値、 V_t …バケット制御指令値、 C_f …前進信号、 C_a …オートチルト信号、 C_e …ストロークエンド信号、 C_k …キックダウン信号、 C_s …セミオート掘削信号、 C_c …モード選択信号、 k …エンジン係数、 A …アクセルペダル操作量、 A_j …アクセルペダル操作量閾値、 N_t …チルト回数、 α_m …ブーム流量係数、 α_t …バケット流量係数、 α_{tv} …バケット流量変数、 N_{ej} …エンジン回転速度閾値。

【書類名】 図面

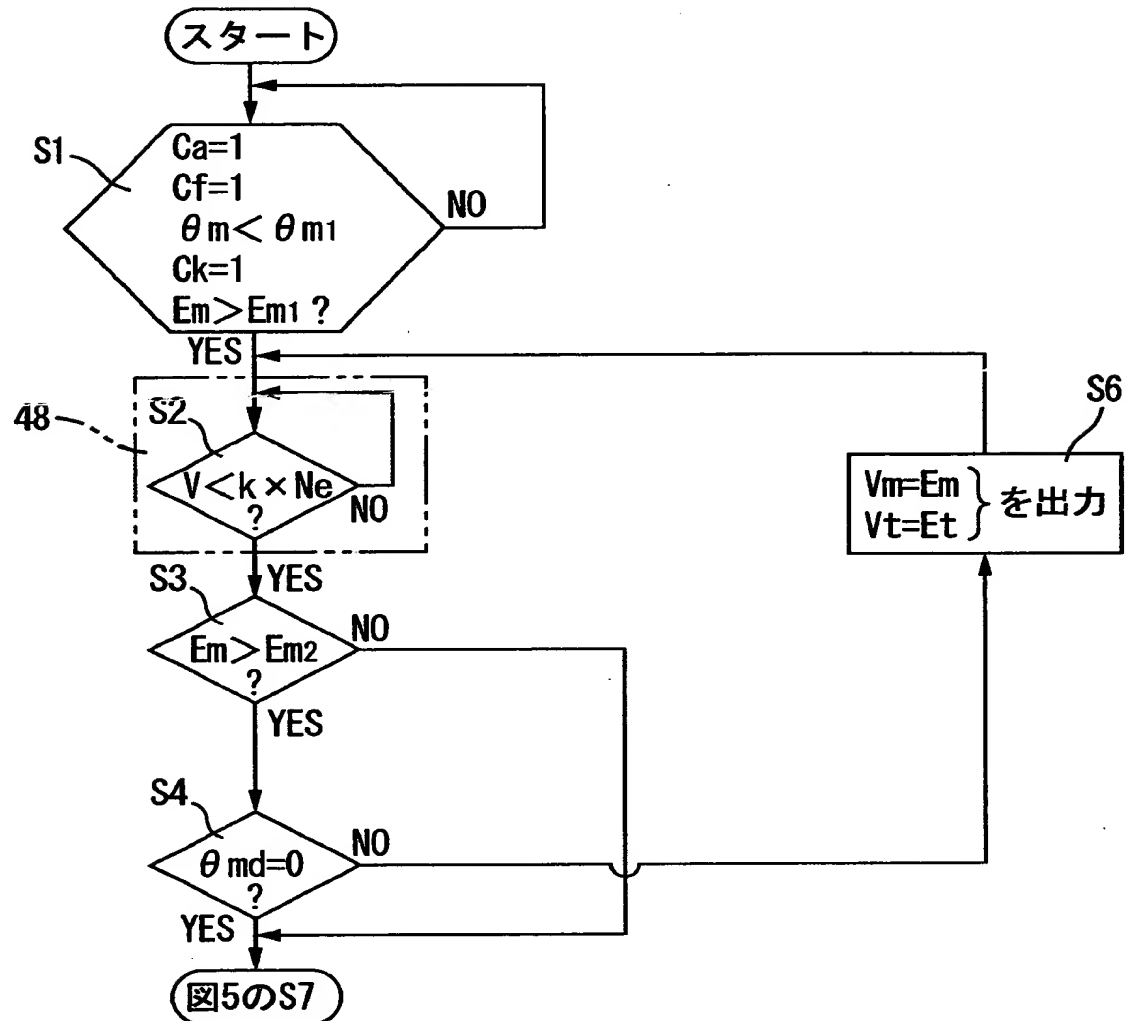
【図1】 第1実施形態に係る作業機の構成図



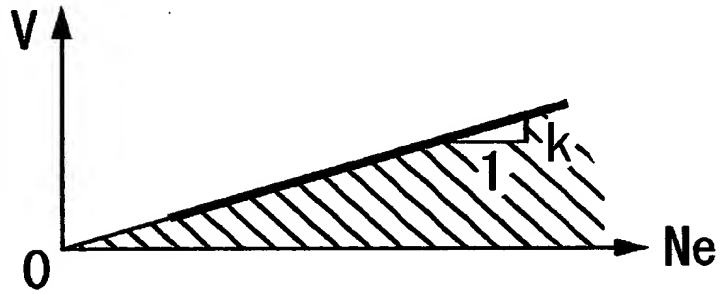
【図2】第1実施形態に係る制御系統図



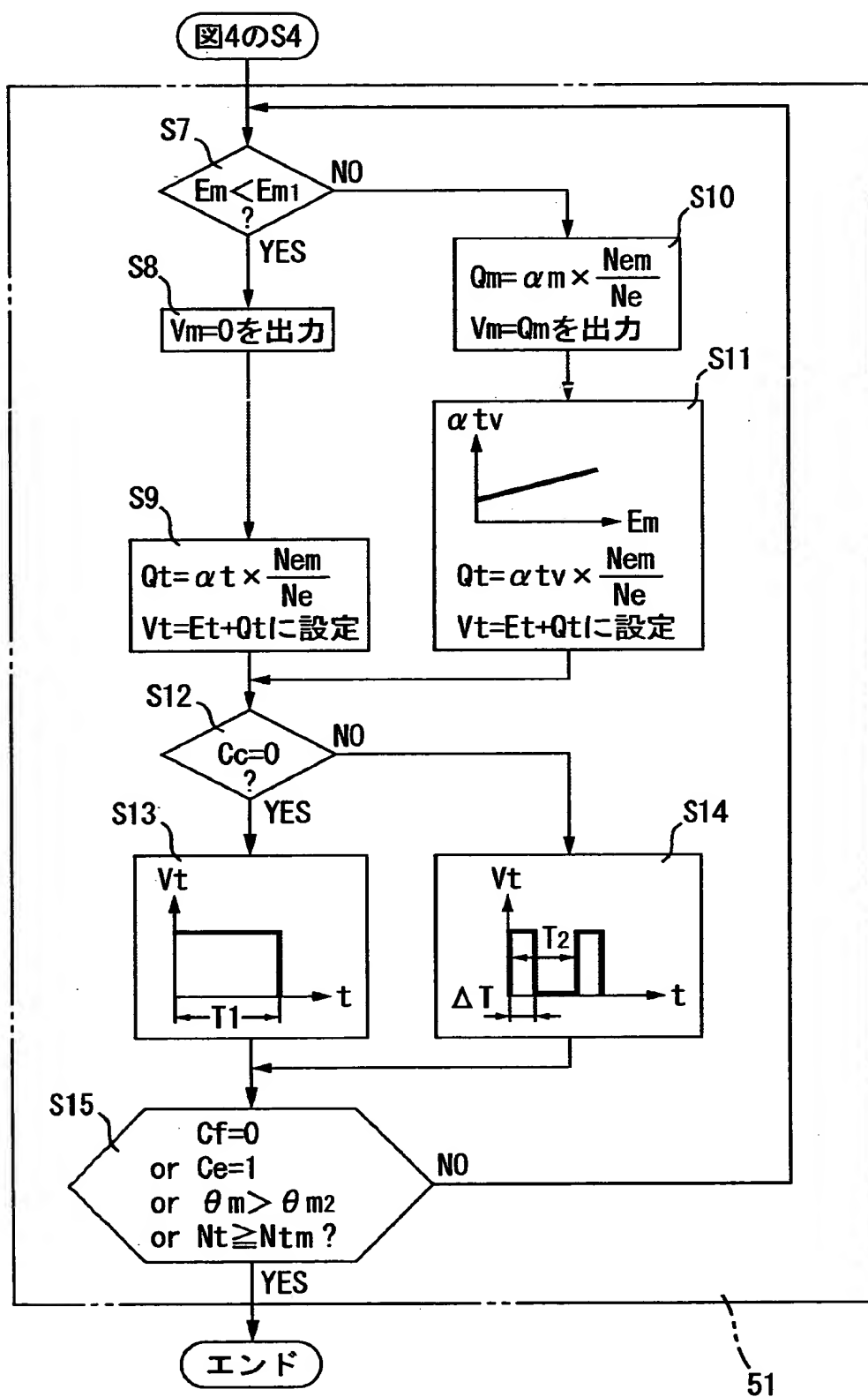
【図 3】 第 1 実施形態に係る制御フローチャートの掘削開始判断部



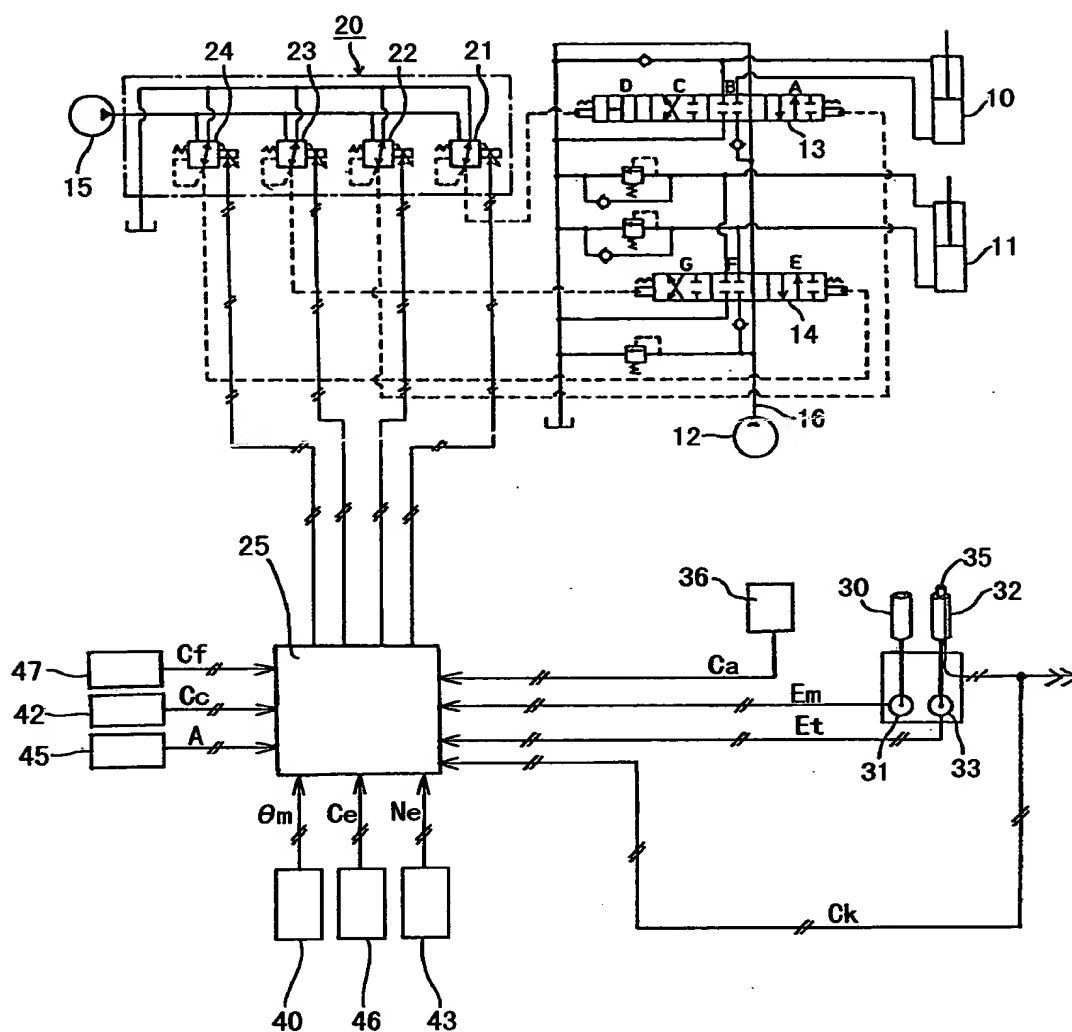
【図 4】 車速及びエンジン回転速度で示す掘削領域の説明図



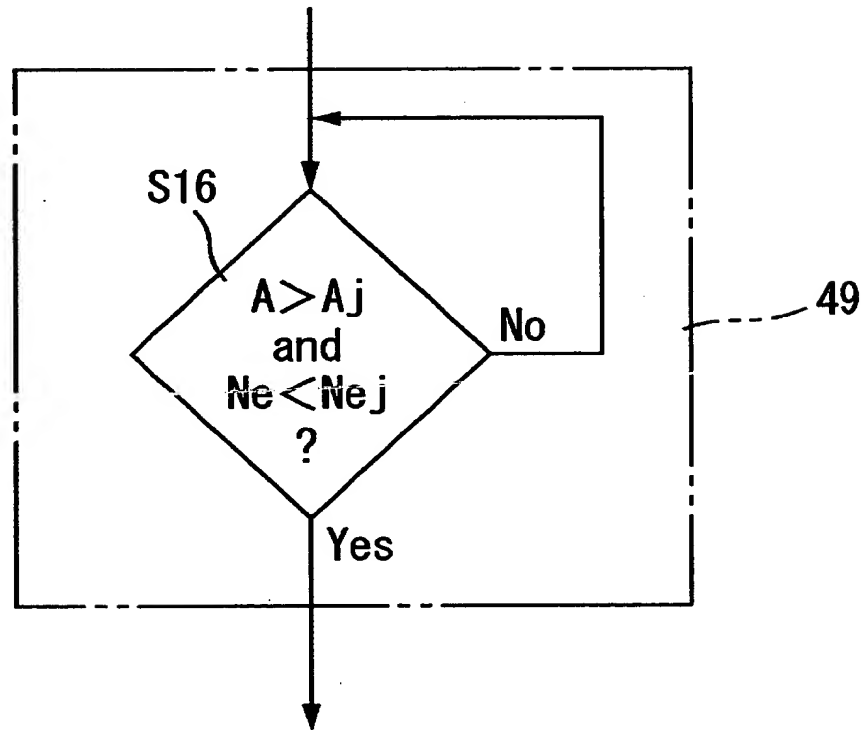
【図5】第1実施形態に係る制御フローチャートの自動掘削制御部



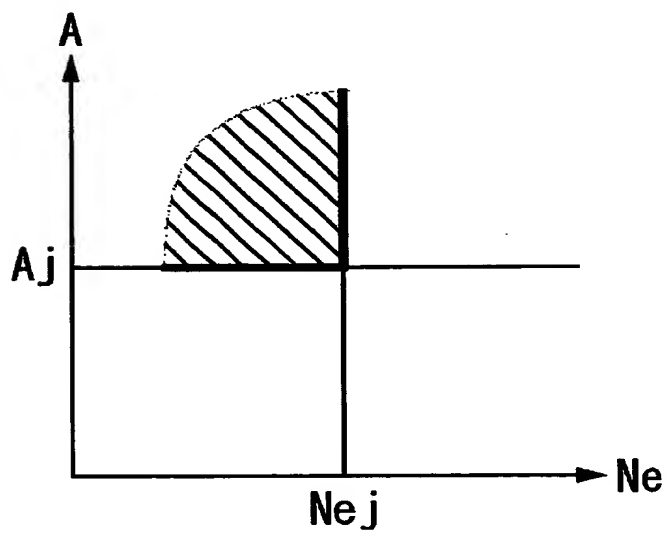
【図6】第2実施形態に係る制御系統図



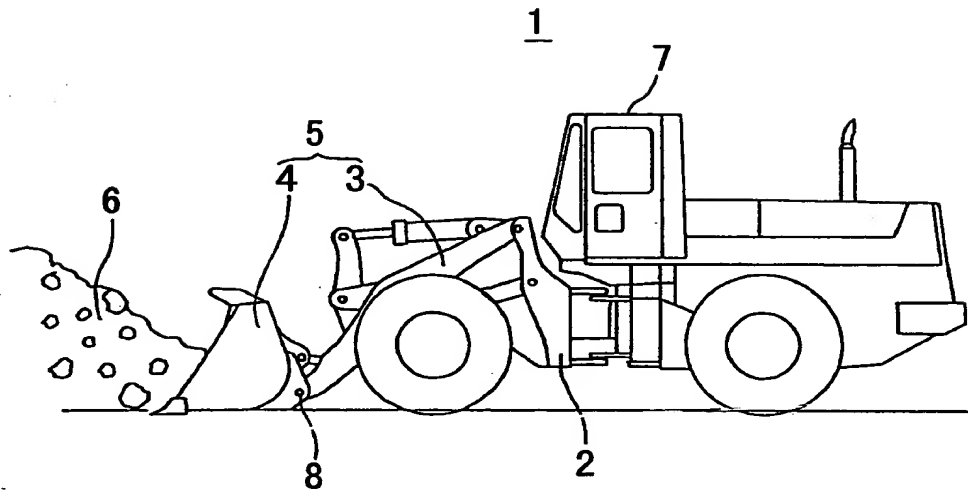
【図 7】 第 2 実施形態に係る掘削中の判断回路



【図 8】 アクセルペダル操作量及びエンジン回転速度で示す掘削領域の説明図



【図9】ホイールローダの側面図



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 オペレータの意志に沿った制御が可能な掘削積込機械の作業機制御装置を提供する。

【解決手段】 エンジン回転速度を検出するエンジン回転速度検出器を付設し、コントローラは、手動による指令又は車両が掘削中であるか否かを判断する負荷判断部の判断に基づいて各制御弁への自動掘削指令値を設定し出力する自動掘削制御手段を有し、前記自動掘削制御手段は、ブームレバー操作時にはエンジン回転速度が大きくなるに従って小さくなるブーム制御指令値をブーム制御弁に出力し、ブームレバー操作時には、ブームレバー操作量に応じたバケット制御指令値をバケット制御弁に出力し、エンジン回転速度が大きくなるに従って小さくなるバケット制御指令値をバケット制御弁に出力する構成とする。

【選択図】 図 2

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [0 0 0 0 0 1 2 3 6]

1. 変更年月日 1 9 9 0 年 8 月 2 9 日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都港区赤坂二丁目3番6号

氏 名 株式会社小松製作所